形E6C-M
アブソリュート形 多回転タイプ

装置の小型化に貢献する多回転アブソリュートエンコーダ

- **電源断時も多回転のデータのバックアップと多回転検出を行います。**
- **アブソリュートデータや位置信号をシリアル伝送を行うことにより、省配線化をはかりました。**
- **防滴防油構造（IP64f）により幅広い用途にお使いいただけます。**
- **ストローブモードとリクエストモードを選べる受信ユニット。用途・後段機器によって適切なデータ出力を選択できます。**
- **アブソリュートとインクリメンタル、2系統の信号を装備。**
- **PLCとの接続も容易に行えるシリアル/パラレル変換機能を持つ受信ユニット（形E63-S）をラインアップ。**

■種類／標準価格

（◎印の機種は標準在庫機種です。無印（受注生産機種）の納期についてはお取引き商社にお問い合わせください。）

◆本体

種類	形式	標準価格（¥）
多回転アブソリュートエンコーダ	**◎形E6C-MPZ1X2**	89,000
受信ユニット	**◎形E63-SR5C**	47,000

◆アクセサリ（別売）

種類	形式	標準価格（¥）	備考
カプリング	**◎形E69-C06B**	840	——
	◎形E69-C68B	1,400	異口径タイプ
	◎形E69-C610B	1,650	異口径タイプ
	◎形E69-C06M	3,200	金属タイプ
サーボマウント用取付金具	**形E69-2**	350	形E6C-Mに1セット3個付属しています。
延長用コード	**◎形E69-DM5**	11,000	5m ＊1
Dサブコネクタ	**◎形XM2A-3701**	50	プラグ ＊2
	◎形XM2S-3711	455	フード ＊2

＊1. 総延長30mまで可能。（ただし本体についている2m含む）
＊2. 詳細は「ベスト制御機器オムロン 第15版」（カタログ番号：SAOO-005）参照。

詳細については「**■アクセサリ**」➡**ED-5ページ**参照

■定格／性能

項目 ＼ 形式		形E6C-MPZ1X2	形E63-SR5C
電源電圧		——	DC12V－10%～24V＋15%、リップル（p-p）5%以下
消費電流		150mA以下 ＊1	200mA 以下
分解能		＜アブソリュート＞ 1回転 ：2048（11ビット）/回転 多回転：4096（12ビット）/回転 ＜インクリメンタル＞ 2048パルス/回転	——
出力コード（アブソリュート）		——	純2進（バイナリ）
出力相（インクリメンタル）		——	A相、B相、Z相
出力位相差（インクリメンタル）		——	A相、B相の位相差90 ±45 °（1/4T±1/8T）
出力形態		——	NPNオープンコレクタ
出力容量		——	印加電圧：DC30V 以下 シンク電流：20mA 以下 残留電圧：0.4V以下 （シンク電流20mA時）
最高応答周波数		150kHz（インクリメンタル信号）	——
最高応答回転数		4,500r/min （電源断1s後以降は1,000r/min）＊2	——
内蔵コンデンサバックアップ時間		20h（標準）	——
バッテリバックアップ時間		——	5年以上 内蔵リチウム電池 ER17/33 （1,500mAH、日立マクセル製）
回転方向		CW（シャフト側から見て右回転）で出力コード増加	——
起動トルク		9.8mN・m以下	——
慣性モーメント		1.5×10^{-6}kg・m^{2}以下	——
軸許容力	ラジアル	50N	——
	スラスト	30N	——
周囲温度		動作時：−10～+70℃ 保存時：−25～+70℃ （ただし、氷結しないこと）	動作時：−10～+55℃ 保存時：−25～+65℃ （ただし、氷結しないこと）
周囲湿度		動作時、保存時：各35～85%RH（ただし、結露しないこと）	
絶縁抵抗		20MΩ以上（DC500Vメガにて）充電部一括とケース間	
耐電圧		AC1,000V 50/60Hz 1min 充電部一括とケース間	
振動（耐久）		10～500Hz 複振幅2㎜ 150m/s^2 11min 周期3回 X、Y、Z各方向	10～150Hz 複振幅1.5㎜ 100m/s^2 8min 周期4回 X、Y、Z各方向
衝撃（耐久）		1,000m/s^2 X、Y、Z各方向 3回	300m/s^2 X、Y、Z各方向 3回
保護構造		IEC規格 IP64 防滴（JEM規格 IP64f 防油）	——
接続方式		コネクタ接続タイプ＊3（標準コード長2m）	コネクタタイプ
質量 ※梱包状態		約350g	約350g
付属品		サーボマウント用取りつけ金具、取扱説明書	取扱説明書

＊1. エンコーダ本体内蔵のコンデンサが完全放電時は突入電流300mA以下が約2秒間流れます。

＊2. 主電源OFF時もエンコーダ本体内蔵のコンデンサまたは受信ユニット内蔵のバッテリによる電源供給により、多回転データのバックアップと検出の動作を行います。主電源OFF直後の約1秒間は主電源ON時と同じ応答回転数を保ちますが、それ以降は1,000r/min以下となります。これは停電などにより電源断となった場合、本エンコーダ搭載装置が慣性力により回転を続け停止するまでの間、装置の回転速度にエンコーダが追従できるようにしたものです。

＊3. コネクタ形式：RP13A-12PD-13SC（ヒロセ電機）

■出力仕様

●形E63-SR5Cの接続仕様

ピンNO.	記号	信号名		機能
		1回転アブソリュートデータ	多回転アブソリュートデータ	
1	ABS0	——	2^0	——
2	ABS1	——	2^1	——
3	ABS2	2^0	2^2	——
4	ABS3	2^1	2^3	——
5	ABS4	2^2	2^4	——
6	ABS5	2^3	2^5	——
7	ABS6	2^4	2^6	——
8	ABS7	2^5	2^7	——
9	ABS8	2^6	2^8	——
10	ABS9	2^7	2^9	——
11	ABS10	2^8	2^{10}	——
12	ABS11	2^9	2^{11}	——
13	ABS12	2^{10}	——	——
14	ABS13	——	——	——
15	ABS14	——	——	——
16	ABS15	——	——	——
17	STR0	ストローブ0出力		1回転アブソリュートデータのストローブ出力
18	STR1	ストローブ1出力		多回転アブソリュートデータのストローブ出力
19	GND	0V		出力用 0V
20	BAL	バッテリアラーム出力		内蔵バッテリ電圧が低下したとき出力 ＊1
21	OFW	オーバーフローアラーム出力		＊2
22	CHK	断線検知アラーム出力		エンコーダ本体との接続線の断線を検知したとき出力
23	ERR	通信エラー出力		エンコーダ本体からの通信エラーを検知したとき出力
24	Vcc	電源　DC12～24V		——
25	Vcc	電源　DC12～24V		——
26	GND	電源　0V		——
27	GND	電源　0V		——
28	ERS	エンコーダリセット入力		H：アクティブ（2秒以上）＊3
29	RST	リセット入力		**L：アクティブ** ＊4
30	RQ0	リクエスト0入力		H：アクティブ ＊5
31	RQ1	リクエスト1入力		H：アクティブ ＊6
32	GND	0V		——
33	A	インクリメンタルA相出力		——
34	GND	0V		——
35	B	インクリメンタルB相出力		——
36	GND	0V		——
37	Z	インクリメンタルZ相出力		——

＊1. バッテリ電圧が低下し、3V以下になった場合に出力されます。解除はエンコーダリセット入力を“H”にしてください。
＊2. エンコーダの多回転データが4,096回転以上になった場合、もしくは、0回転からCCW（シャフトから見て左回転）方向に回転した場合に出力します。
＊3. 多回転データとOFW（オーバーフローアラーム）とBAL（バッテリアラーム出力）がリセットされます。Hアクティブです。H信号（12～24V印加）を2秒以上入力してください。
＊4. 断線検知アラームと通信エラーがリセットされます。**RST入力信号論理のみ、Lアクティブ（2V以下を印加）になります。**
＊5. 入力時に1回転アブソリュートデータを出力します。
＊6. 入力時に多回転アブソリュートデータを出力します。
注1. RST（リセット入力）入力時は、アブソリュートデータ出力とアラーム出力は取り込めません。また、ERS、RQ0、RQ1などの入力信号も受け付けられません。
2. 1回転アブソリュートデータのABS13～15は出力がONする場合がありますが、データとしてはご使用になれません。

■入出力仕様

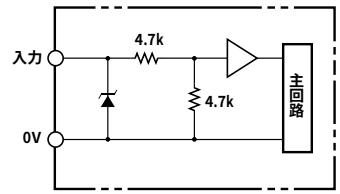
●形E63-SR5Cの入出力仕様

●入力仕様

入力電圧	DC 12～24V
入力電流	1～3mA

注. PCの出力を形E63-SR5Cの入力に接続するとき、プログラマブルコントローラの出力はプラスコモンタイプをご使用ください。
（例：形C200H-OD217）

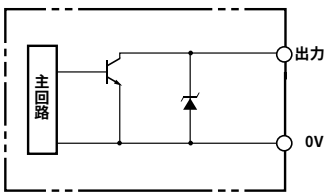
回路図



●出力仕様

出力形態	NPNオープンコレクタ出力
出力容量	印加電圧　：DC 30V以下 シンク電流：20mA以下 残留電圧　：0.4V以下

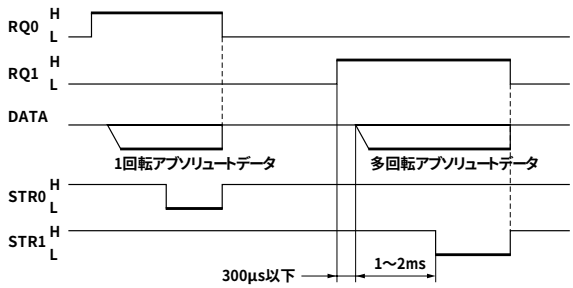
回路図



●データ出力タイミング

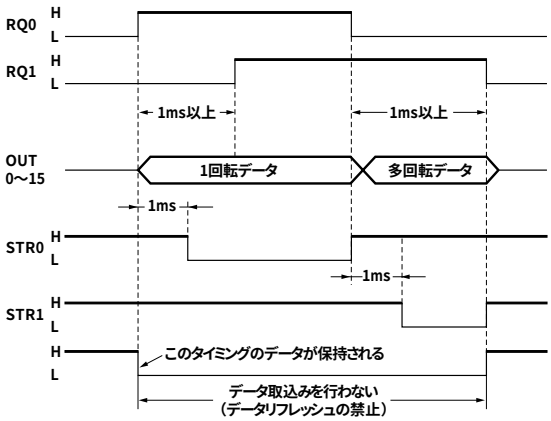
（A）リクエストモード時

リクエスト信号入力時にデータはストローブ信号とともに出力されます。



注1. ストローブモードとリクエストモードはケースのモード切替スイッチにより、切り替えてください。

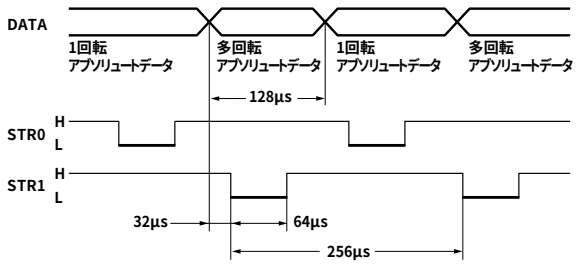
2. リクエストモード時、RQ0（リクエスト0入力）がRQ1（リクエスト1入力）より優先しますので、RQ0（リクエスト0入力）がONの時はRQ1（リクエスト1入力）は受け付けられません。RQ0（リクエスト0入力）とRQ1（リクエスト1入力）は別々に入力してください。
1回転データと多回転データの同時性を確保するには、下記の方法でデータの取り込みを行ってください。



3. エンコーダ本体と受信ユニット間でのアブソリュートデータはシリアル伝送方式のため、256μsのデータ伝送遅れが発生します。このデータ伝送遅れのため、約100r/min以上の回転数でご使用の際はデータ取り込み時のリアルタイム性がなくなります。

（B）ストローブモード時

データは順々にストローブ信号とともに出力されます。



●形E63-SR5Cの表示仕様

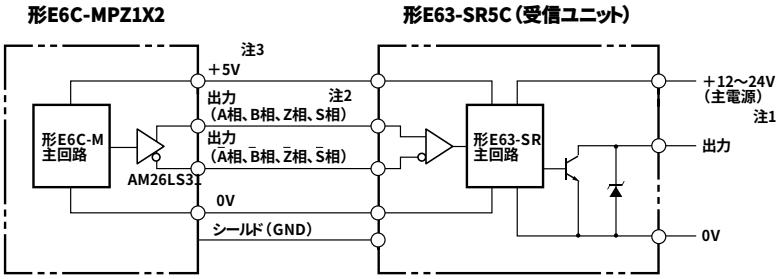
名称	色	機能
POWER	緑	電源ON時に点灯
CHK	赤	エンコーダ信号線の断線時に点灯
OFW	赤	オーバーフローエラー時に点灯
ERR	赤	エンコーダとの通信エラー時に点灯
BAL	赤	バッテリ電圧が低下した時に点灯
Z	橙	Z相原点表示

●形E63-SR5Cのデータ出力モード切替スイッチ

モード	モード名	機能
A	リクエストモード	リクエスト信号入力時にデータを出力
B	ストローブモード	常時、順々にデータを出力

■出力段回路図

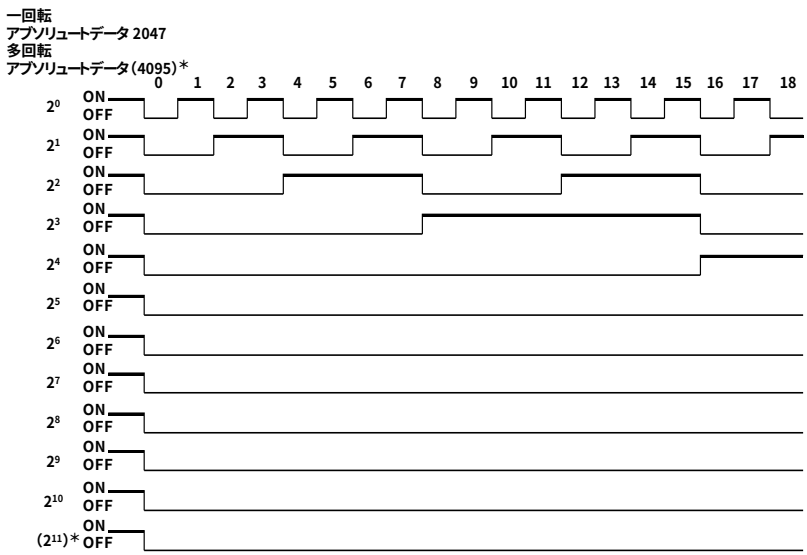
●出力回路



注1. 主電源OFFと同時にエンコーダのデータ通信は停止します。しかしエンコーダ本体は内蔵コンデンサまたは受信ユニット内蔵のバッテリーにより、引き続き多回転アブソリュートデータのバックアップと検出の動作を行います。
2. S相はアブソリュートシリアルデータ出力
A相はインクリメンタルA相出力
B相はインクリメンタルB相出力
Z相はインクリメンタルZ相出力
シリアルデータ転送フォーマットについては個別の製品仕様書をご参照ください。
3. エンコーダコードの長さによるエンコーダへの供給電源電圧の降下分を補正し、電圧値を一定に保つよう、電圧フィードバック機能を持っています。

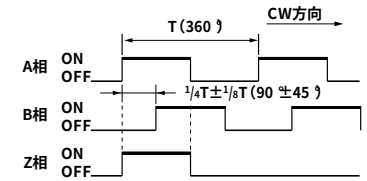
●形E63-SR5C（受信ユニット）の出力モード

アブソリュート信号
回転方向：CW（シャフト側から見て右回転）



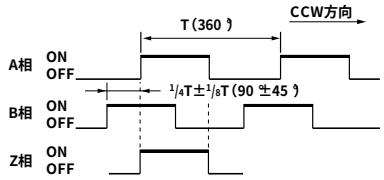
＊（　）内は多回転アブソリュートデータの場合を示します。

インクリメンタル信号
回転方向：CW
（シャフト側から見て右回転）



注. A相はB相に比べ、1/4T±1/8T（90°±45°）位相が進みます。

回転方向：CCW
（シャフト側から見て左回転）

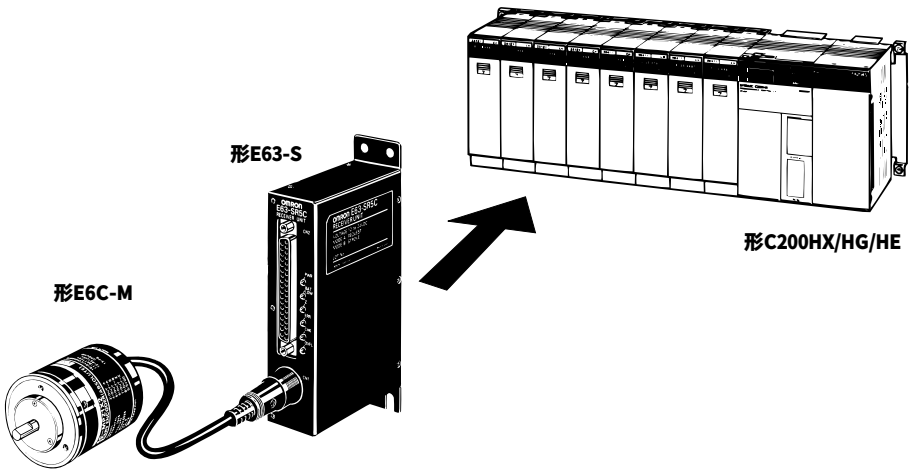


注. A相はB相に比べ、1/4T±1/8T（90°±45°）位相が遅れます。

■接続例

代表例1

●プログラマブルコントローラの場合（リクエストモード時）



＜内容＞

1. PB（プッシュボタン）を押す。
2. 多回転アブソリュートデータをプログラマブルコントローラのデータメモリに転送。
3. 1回転アブソリュートデータをプログラマブルコントローラのデータメモリに転送。
4. 上記データが2回転と300を超えたらフラグ1を立てる。
5. 上記データが3回転と500を超えたらフラグ2を立てる。

＜配線例＞

形E63-SR5C

信号名	記号	NO.
1回転アブソリュートデータ出力	ABS0	1
	ABS1	2
	ABS2	3
	ABS3	4
	ABS4	5
	ABS5	6
	ABS6	7
	ABS7	8
多回転アブソリュートデータ出力	ABS8	9
	ABS9	10
	ABS10	11
	ABS11	12
	ABS12	13
未使用	ABS13	14
	ABS14	15
	ABS15	16
ストローブ0出力	STR0	17
ストローブ1出力	STR1	18
0V	GND	19
バッテリアラーム出力	BAL	20
オーバーフローアラーム出力	OFW	21
断線検知アラーム出力	CHK	22
通信エラー出力	ERR	23
電源入力	Vcc	24
電源入力	Vcc	25
電源 0V	GND	26
電源 0V	GND	27
エンコーダリセット入力	ERS	28
リセット入力	RST	29
リクエスト0入力	RQ0	30
リクエスト1入力	RQ1	31
0V	GND	32
インクリメンタルA相出力	A	33
0V	GND	34
インクリメンタルB相出力	B	35
0V	GND	36
インクリメンタルZ相出力	Z	37

形C200H
入力ユニット ID215

CN1 A

NO.	アドレス
1	10000
2	10001
3	10002
4	10003
5	10004
6	10005
7	10006
8	10007
9	COM

CN1 B

NO.	アドレス
1	10008
2	10009
3	10010
4	10011
5	10012
6	10013
7	10014
8	10015
9	COM

6～8：未使用

CN2 A

NO.	アドレス
1	10100
2	10101
3	10102
4	10103
5	10104
6	10105
7	10106
8	10107
9	COM

CN2 B

NO.	アドレス
1	10108
2	10109
3	10110
4	10111
5	10112
6	10113
7	10114
8	10115
9	COM

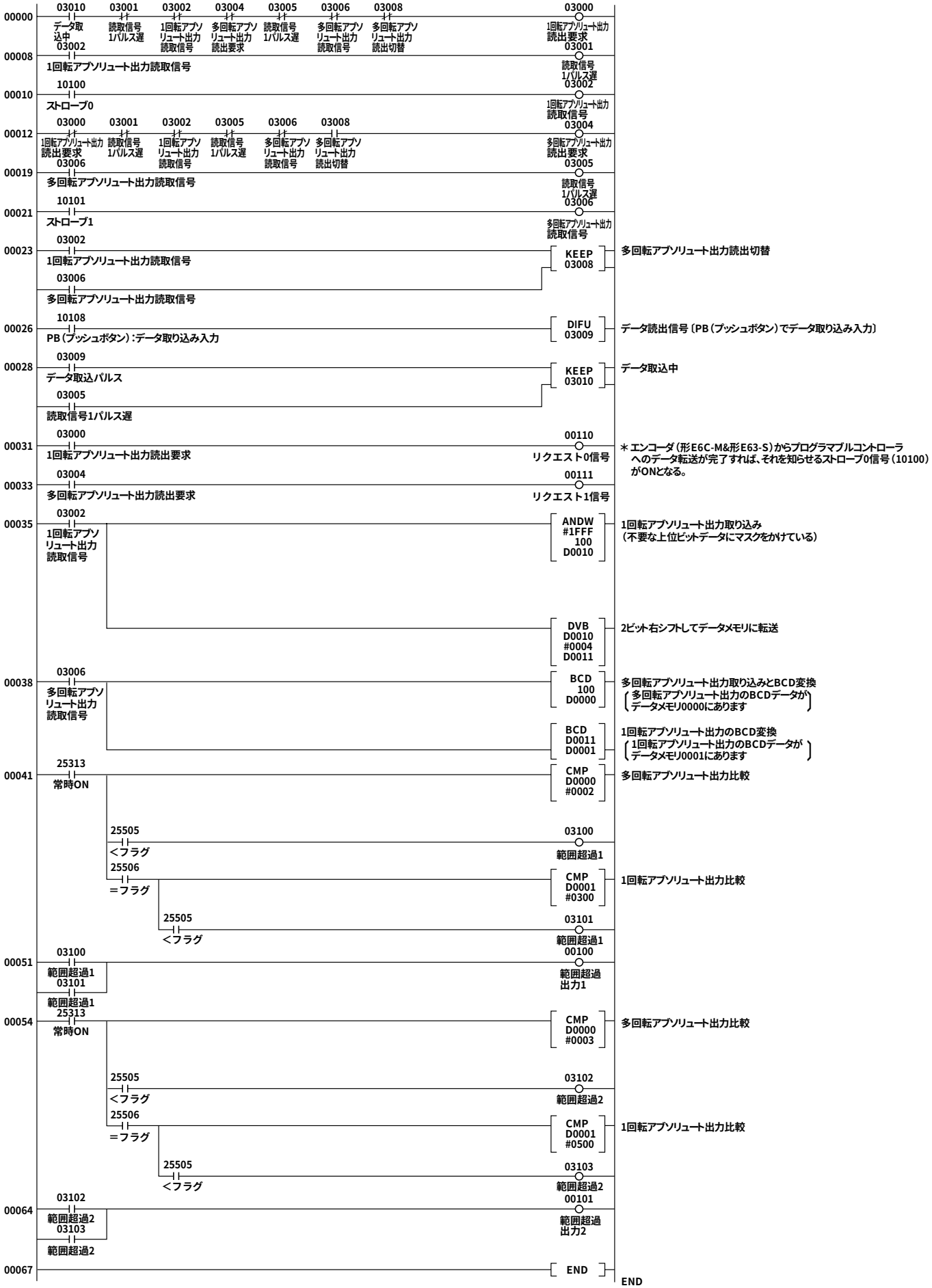
出力ユニット 0D217

NO.	アドレス
B0	00100
A0	00101
B1	00102
A1	00103
B2	00104
A2	00105
B3	00106
A3	00107
B4	00108
A4	00109
B5	00110
A5	00111
B6	NC
A6	NC
B7	NC
A7	NC
B8	NC
A8	COM
B9	NC

データ取り込み入力
PB（プッシュボタン）

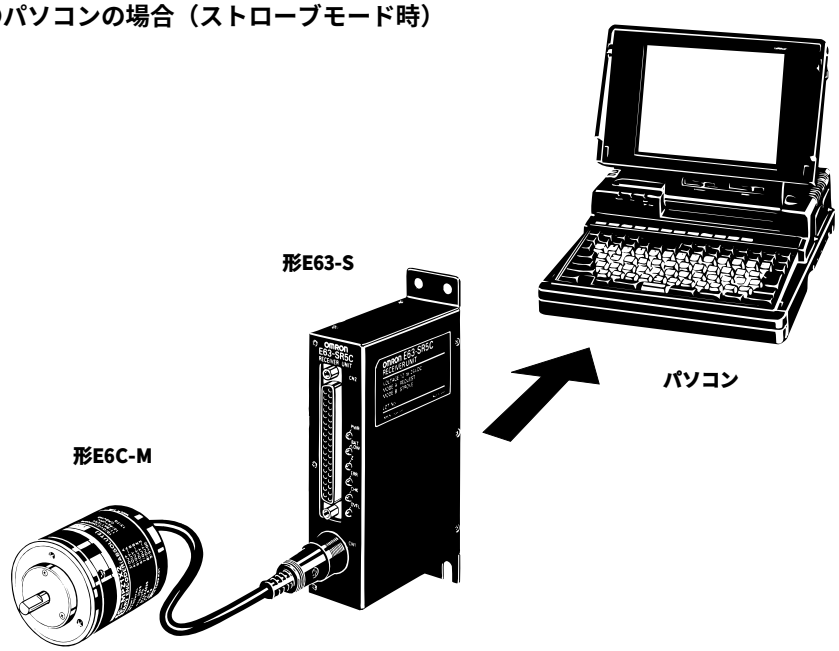
＋12～24V
0V

<プログラム例>


00000
03010 データ取込中 03002
03001 読取信号1パルス遅
03002 1回転アブソリュート出力読取信号
03004 多回転アブソリュート出力読出要求
03005 読取信号1パルス遅
03006 多回転アブソリュート出力読取信号
03008 多回転アブソリュート出力読出切替
03000 1回転アブソリュート出力読出要求 03001
00008
1回転アブソリュート出力読取信号
読取信号1パルス遅 03002
10100
00010
ストローブ0
1回転アブソリュート出力読取信号 03004
03000 1回転アブソリュート出力読出要求 03006
03001 読取信号1パルス遅
03002 1回転アブソリュート出力読取信号
03005 読取信号1パルス遅
03006 多回転アブソリュート出力読取信号
03008 多回転アブソリュート出力読出切替
00012
多回転アブソリュート出力読出要求 03005
00019
多回転アブソリュート出力読取信号
読取信号1パルス遅 03006
10101
00021
ストローブ1
多回転アブソリュート出力読取信号
03002
00023
1回転アブソリュート出力読取信号
KEEP 03008
多回転アブソリュート出力読出切替
03006
多回転アブソリュート出力読取信号
10108
00026
PB（プッシュボタン）：データ取り込み入力
DIFU 03009
データ読出信号（PB（プッシュボタン）でデータ取り込み入力）
03009
00028
データ取込パルス
KEEP 03010
データ取込中
03005
読取信号1パルス遅
03000
00031
1回転アブソリュート出力読出要求
00110 リクエスト0信号
＊エンコーダ（形E6C-M&形E63-S）からプログラマブルコントローラへのデータ転送が完了すれば、それを知らせるストローブ0信号（10100）がONとなる。
03004
00033
多回転アブソリュート出力読出要求
00111 リクエスト1信号
03002
00035
1回転アブソリュート出力読取信号
ANDW #1FFF 100 D0010
1回転アブソリュート出力取り込み（不要な上位ビットデータにマスクをかけている）
DVB D0010 #0004 D0011
2ビット右シフトしてデータメモリに転送
03006
00038
多回転アブソリュート出力読取信号
BCD 100 D0000
多回転アブソリュート出力取り込みとBCD変換（多回転アブソリュート出力のBCDデータがデータメモリ0000にあります）
BCD D0011 D0001
1回転アブソリュート出力のBCD変換（1回転アブソリュート出力のBCDデータがデータメモリ0001にあります）
25313
00041
常時ON
CMP D0000 #0002
多回転アブソリュート出力比較
25505
<フラグ
03100 範囲超過1
25506
＝フラグ
CMP D0001 #0300
1回転アブソリュート出力比較
25505
<フラグ
03101 範囲超過1
03100
00051
範囲超過1 03101
範囲超過1
00100 範囲超過出力1
25313
00054
常時ON
CMP D0000 #0003
多回転アブソリュート出力比較
25505
<フラグ
03102 範囲超過2
25506
＝フラグ
CMP D0001 #0500
1回転アブソリュート出力比較
25505
<フラグ
03103 範囲超過2
03102
00064
範囲超過2 03103
範囲超過2
00101 範囲超過出力2
00067
END
END

代表例2

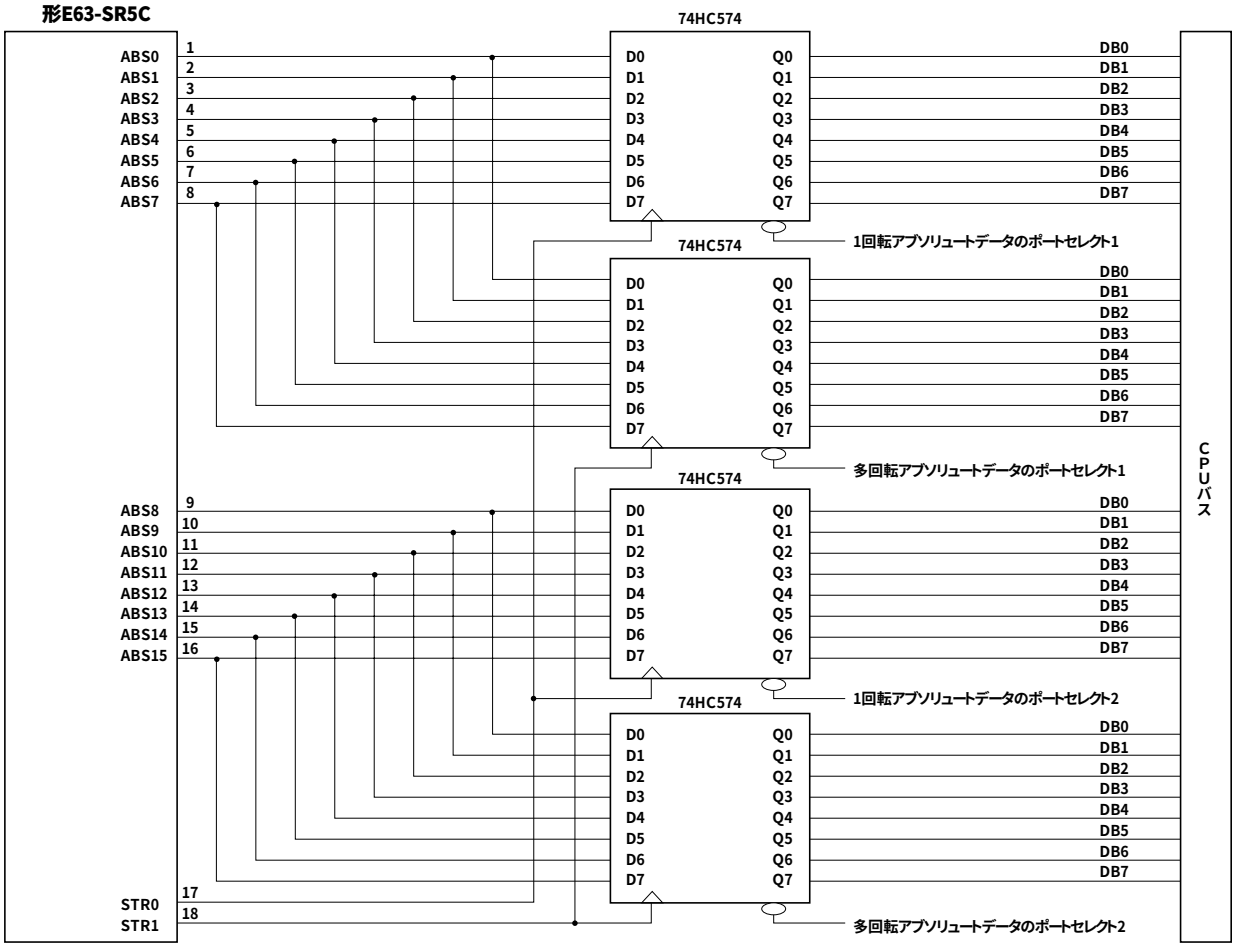
●パソコンの場合（ストローブモード時）



＜内容＞

1. 多回転アブソリュートデータをパソコン画面に表示。
2. 1回転アブソリュートデータをパソコン画面に表示。
3. 上記データが2回転と300を越えたらフラグ1を立てる。
4. 上記データが3回転と500を越えたらフラグ2を立てる。

＜配線例＞



注. 次ページのプログラム例では
1回転アブソリュートデータのポートセレクト1　ABS_SEL1（&H00D0）
1回転アブソリュートデータのポートセレクト2　ABS_SEL2（&H00D2）
多回転アブソリュートデータのポートセレクト1　TAKAITEN_SEL1（&H00D4）
多回転アブソリュートデータのポートセレクト2　TAKAITEN_SEL2（&H00D6）
となっています。

<プログラム例>

```
100 REM ********************************************
110 REM     1回転アブソリュートデータを表示する。
120 REM
130 REM ********************************************

200 ABS_SEL1          =&H00D0                    1回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)入力ラッチポートアドレス。
210 ABS_SEL2          =&H00D2                    1回転アブソリュートデータ(HI BYTE)入力ラッチポートアドレス。

220 KAITENRYO_LOW = INP(ABS_SEL1)                1回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)の読み込み。
230 KAITENRYO_HI  = INP(ABS_SEL2)                1回転アブソリュートデータ(HI BYTE)の読み込み。
240 KAITENRYO=KAITENRYO_LOW+(KAITENRYO_HI*256)   1回転アブソリュートデータを16ビットデータにする。
250 KAITENRYO=KAITENRYO AND &H1FFC               不用ビットをマスクする。
260 KAITENRYO=KAITENRYO / 4                      2ビット 右シフトする。
270 PRINT KAITENRYO                              1回転アブソリュートデータを印字する。
280 END

100 REM ********************************************
110 REM     多回転アブソリュートデータを表示する。
120 REM
130 REM ********************************************

200 TAKAITEN_SEL1 = &H00D4                       多回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)入力ラッチポートアドレス。
210 TAKAITEN_SEL2 = &H00D6                       多回転アブソリュートデータ(HI BYTE)入力ラッチポートアドレス。

220 KAITENSUU_LOW = INP(TAKAITEN_SEL1)           多回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)の読み込み。
230 KAITENSUU_HI  = INP(TAKAITEN_SEL2)           多回転アブソリュートデータ(HI BYTE)の読み込み。
240 KAITENSUU=KAITENSUU_LOW+(KAITENSUU*256)      多回転アブソリュートデータを16ビットデータにする。
250 KAITENSUU=KAITENSUU AND &HFFF                不用ビットをマスクする。
260 PRINT KAITENSUU                              多回転アブソリュートデータを印字する。
270 END

100 REM ********************************************
110 REM     設定値の値を越えたらフラグを立てる。
120 REM
130 REM ********************************************

200 ABS_SEL1          = &H00D0                   1回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)入力ラッチポートアドレス。
210 ABS_SEL2          = &H00D2                   1回転アブソリュートデータ(HI BYTE)入力ラッチポートアドレス。
220 TAKAITEN_SEL1 = &H00D4                       多回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)入力ラッチポートアドレス。
230 TAKAITEN_SEL2 = &H00D6                       多回転アブソリュートデータ(HI BYTE)入力ラッチポートアドレス。
240 SETTEI_KAITENRYO1    =300                        1回転アブソリュートデータ設定値1(300パルス)

250 SETTEI_KAITENSUU1 =2                             多回転アブソリュートデータ設定値1(2回転)
260 SETTEI_KAITENRYO2    =500                        1回転アブソリュートデータ設定値2(500パルス)
270 SETTEI_KAITENSUU2 =3                             多回転アブソリュートデータ設定値2(3回転)
280 OVER_FLG1             =0                         設定値1オーバーフラグ。
290 OVER_FLG2             =0                         設定値2オーバーフラグ。

300 KAITENRYO_LOW = INP(ABS_SEL1)                1回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)の読み込み。
310 KAITENRYO_HI  = INP(ABS_SEL2)                1回転アブソリュートデータ(HI BYTE)の読み込み。
320 KAITENRYO=KAITENRYO_LOW+(KAITENRYO_HI*256)   1回転アブソリュートデータを16ビットデータにする。
330 KAITENRYO=KAITENRYO AND &H1FFC               不用ビットをマスクする。
340 KAITENRYO=KAITENRYO / 4                      2ビット 右シフトする。

400 KAITENSUU_LOW = INP(TAKAITEN_SEL1)           多回転アブソリュートデータ(LOW BYTE)の読み込み。
410 KAITENSUU_HI  = INP(TAKAITEN_SEL2)           多回転アブソリュートデータ(HI BYTE)の読み込み。
420 KAITENSUU=KAITENSUU_LOW+(KAITENSUU*256)      多回転アブソリュートデータを16ビットデータにする。
430 KAITENSUU=KAITENSUU AND &HFFF                不用ビットをマスクする。

500 *CHECK1
510 IF KAITENSUU=SETTEI_KAITENSUU1 ELSE GOTO *CHECK2   多回転アブソリュートデータが設定1になったか
520   IF KAITENRYO>=SETTEI_KAITENRYO1 THEN OVER_FLG1=1   1回転アブソリュートデータが設定値1を越えたら 設定値1の
                                                          オーバーフラグを立てる。

600 *CHECK2
610 IF KAITENSUU>SETTEI_KAITENSUU1 ELSE GOTO *CHECK3   多回転アブソリュートデータが設定値1を越えたら 設定値1の
                                                          オーバーフラグを立てる。
620 OVER_FLG1=1

700 *CHECK3
710 IF KAITENSUU=SETTEI_KAITENSUU2 ELSE GOTO *CHECK4   多回転アブソリュートデータが設定値2になったか
720   IF KAITENRYO>=SETTEI_KAITENRYO2 THEN OVER_FLG2=1   1回転アブソリュートデータが設定値2を越えたら 設定値2の
                                                          オーバーフラグを立てる。

800 *CHECK4
810 IF KAITENSUU>SETTEI_KAITENSUU2 ELSE GOTO *EXIT   多回転アブソリュートデータが設定値2を越えたら 設定値2の
                                                          オーバーフラグを立てる。
820 OVER_FLG2=1

900 *EXIT
910 END
```

注. KAITENRYOは1回転アブソリュートデータを意味します。
KAITENSUUは多回転アブソリュートデータを意味します。

■正しくお使いください

共通の注意事項をご覧ください。➡ED-13ページ

お願い

・通電中の回路切断・接続は絶対に行わないでください。破損の原因となります。
・本製品ををご購入いただいて最初に電源を投入される場合、あるいはエンコーダ本体内蔵のバックアップコンデンサが完全放電時に電源投入を行った場合は、バッテリローアラーム(BAL)がONすることがあります。
このような場合には、ERS(エンコーダリセット入力)を入力してエンコーダをリセットして使用してください。

正しい使い方

◆取りつけ時

・回転軸の結合にはカプリング等を使用して、使用中 形E6C-Mの回転軸に大きな振動や衝撃の加わらないようにしてください。
・本体を固定し、コード配線をされる場合コードを引っ張らないでください。
・ギヤ結合の場合、シャフトに過大な荷重が加わらないようにしてください。
・取りつけ誤差(偏芯、偏角)が大きいとシャフトに過大な力が加わり、破損したり極端に寿命が短かくなる恐れがあります。

◆接続時

・形E6C-Mと形E63-SR5Cの配線は動力線・高圧線との平行を避け別配管を施してください。
・電源投入時に誤パルスが発生する場合がありますので、**後続の機種は電源の投入後0.3秒以上経過後、使用してください。**
・エンコーダ側のコネクタを受信ユニットに接続する場合は、コネクタ側の▲マークと受信ユニット側の▲マークを合わせて接続してください。

◆その他

・別項使用温度・湿度および下記条件において使用してください。
(1) 塵埃の少ないところ、腐食性ガスのないところ。
(2) 振動・衝撃の影響が少なく冠水・被油のないところ。
(3) 周囲温度が上記の範囲であっても、温度変化の激しいところは避けてください。
(4) 硫化水素ガスなどの腐食性ガスおよび塩風が製品・包装箱にあたらないところ。
(5) 目視で確認できる塵埃がないところ。
(6) 直射日光にあたらないところ。

なお、いずれの場合においても、製品に変形・変質をきたす荷重を加えないようにしてください。

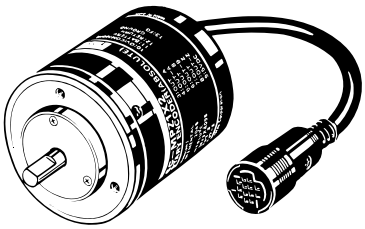
E6C-M アブソリュート形 多回転タイプ

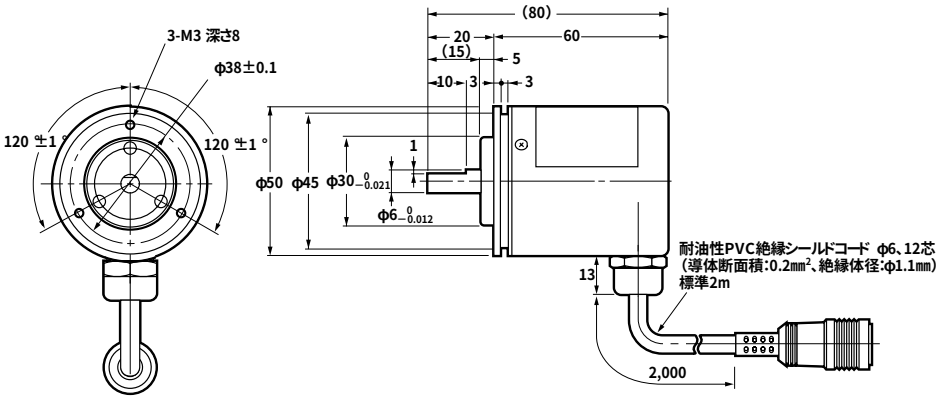
■外形寸法（単位：mm）

◆本体

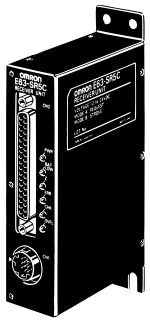
形E6C-MPZ1X2

CADファイル E6C_04

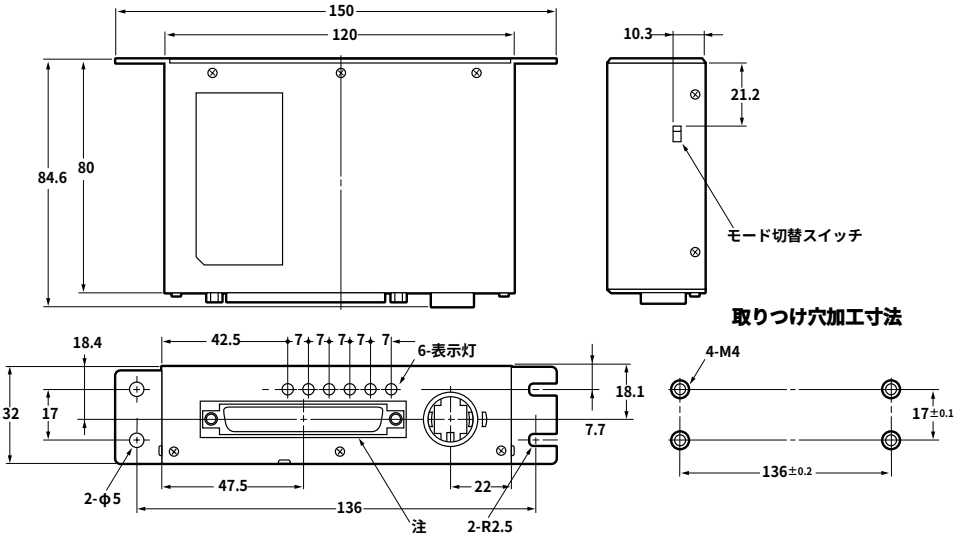




●受信ユニット
形E63-SR5C

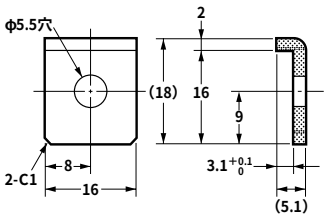


注. 接続用コネクタ形式
Dサブコネクタ（37極）
＜オムロン＞
形XM2A-3701（プラグ）＜別売＞
形XM2S-3711（フード）＜別売＞

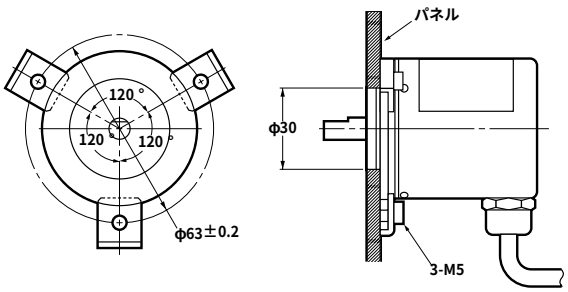


◆アクセサリ（別売）

●サーボマウント用取りつけ金具
形E69-2

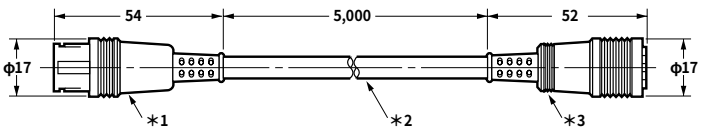


取りつけ金具装着時



注. 形E6C-M PZ1X2に付属しています。

●延長用コード
形E69-DM5



＊1. 受信ユニット形E63-SR5Cへ接続。
＊2. 耐油性PVC絶縁シールドコード φ6、12芯
（導体断面積:0.2mm²、絶縁体径:φ1.1mm）標準5m
＊3. エンコーダ本体形E6C-MPZ1X2へ接続。

注. 形E6C-M↔形E63-SR5C間は付属コードを含め30mまで延長可能です。

●カプリング 形E69-C06B、形E69-C68B、形E69-C610B、形E69-C06M

詳細については「**■アクセサリ**」➡**ED-5ページ**参照。